

RCP6-RA7R RCP6S-RA7R



■型式項目

| | | | | | | | | |
|------------------|------|------------------|---------------------------|--------------------------------------|----------------------------------|--|---|------------------|
| シリーズ | RA7R | WA | 56P | リード | ストローク | 対応コントローラ/ I/Oタイプ | ケーブル長 | オプション |
| RCP6 コントローラ別置 | | WA バッテリーレスアプソ | 56P パルスモーター 56mmサイズ | 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm | 50 50mm 300 300mm (50mmごと) | RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ | N 無し P 1m S 3m M 5m XC 長さ指定 R ロボットケーブル | 下記オプション 価格表参照 |



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は0-000ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は0-000ページをご参照ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は0-000ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

| ストローク (mm) | 標準価格 | | ストローク (mm) | 標準価格 | |
|------------|------|-------|------------|------|-------|
| | RCP6 | RCP6S | | RCP6 | RCP6S |
| 50 | - | - | 200 | - | - |
| 100 | - | - | 250 | - | - |
| 150 | - | - | 300 | - | - |

オプション価格表 (標準価格)

| 名称 | オプション記号 | 参照頁 | 標準価格 |
|------------------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | 4-557 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (外側) | CJO | 4-557 | - |
| フランジ (注1) | FL | 4-559 | - |
| フート金具 | FT | 4-562 | - |
| モーター左折返し仕様 (注2) | ML | 4-566 | - |
| モーター右折返し仕様 (注2) | MR | 4-566 | - |
| モーター上折返し仕様 (注2) | MT | 4-566 | - |
| 先端アダプター (雌ねじ) | NFA | 4-567 | - |
| 原点逆仕様 | NM | 4-569 | - |
| Tスロットナットパー | NTB | 4-569 | - |

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (0-000ページ)」をご確認ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ず「ずれか」の記号をご記入ください。

メインスペック

| 項目 | 内容 |
|-------|---|
| リード | ボールねじリード (mm) 24 16 8 4 |
| 水平 | 可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 20 50 60 80 |
| | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 18 40 50 55 |
| | 最高速度 (mm/s) 800 560 420 175 |
| | 最低速度 (mm/s) 30 20 10 5 |
| | 速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.3 0.3 |
| 垂直 | 可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 3 8 18 28 |
| | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 3 5 17.5 26 |
| | 最高速度 (mm/s) 640 560 350 175 |
| | 最低速度 (mm/s) 30 20 10 5 |
| | 速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 0.5 |
| 押付け | 押付け時最大推力 (N) 182 273 547 1094 |
| | 押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20 20 |
| ブレーキ | 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持力 (kgf) 3 8 18 28 |
| ストローク | 最小ストローク (mm) 50 50 50 50 |
| | 最大ストローク (mm) 300 300 300 300 |
| | ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50 |

ケーブル長価格表 (標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | RCP6-RA7R | | RCP6S-RA7R |
|----------|---------------------|-----------|----|------------|
| | | P3 | P5 | SE |
| 標準タイプ | P(1m) | - | - | - |
| | S(3m) | - | - | - |
| | M(5m) | - | - | - |
| 長さ指定 | X06(6m) ~ X10(10m) | - | - | - |
| | X11(11m) ~ X15(15m) | - | - | - |
| | X16(16m) ~ X20(20m) | - | - | - |
| | R01(1m) ~ R03(3m) | - | - | - |
| ロボットケーブル | R04(4m) ~ R05(5m) | - | - | - |
| | R06(6m) ~ R10(10m) | - | - | - |
| | R11(11m) ~ R15(15m) | - | - | - |
| | R16(16m) ~ R20(20m) | - | - | - |

項目 内容

| | |
|---------------|-------------------------|
| 駆動方式 | ボールねじ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.01mm |
| ロストモーション | 0.1mm以下 |
| ロッド | φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理 |
| ロッド不回転精度 (注2) | ±0.8度 |
| ロッド先端静的許容トルク | 2.5N・m |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと) |
| 保護等級 | IP30 |
| 耐振動・耐衝撃 | 4.9m/s ² |
| 海外対応規格 | CEマーク、RoHS指令 |
| モーター種類 | パルスモーター |
| エンコーダ種類 | バッテリーレスアプソリユート |
| エンコーダパルス数 | 8192 pulse/rev |
| 納期 | ホームページ [納期照会] に記載 |

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は0-000ページをご参照ください。

■高出力設定有効 (パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

| 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|----|----|----|----|---|----|---|--|
| | 速度 (mm/s) | | | | | | | | |
| 0 | 20 | 20 | 18 | 15 | 12 | 3 | 3 | 3 | |
| 200 | 20 | 20 | 18 | 15 | 12 | 3 | 3 | 3 | |
| 400 | 20 | 20 | 16 | 12 | 8 | 3 | 3 | 3 | |
| 420 | 20 | 20 | 15 | 10 | 6 | 3 | 3 | 3 | |
| 600 | 12 | 8 | 5 | 3 | | 2 | 2 | | |
| 640 | 10 | 6 | 4 | 2 | | 1 | 1 | | |
| 800 | | | 2 | | | | | | |

■高出力設定無効 (省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

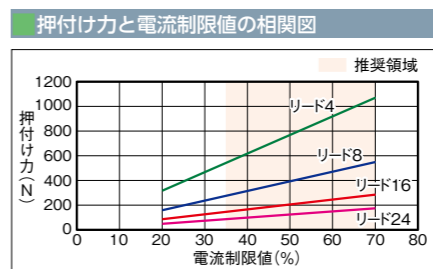
| 姿勢 | 水平 | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|-----|-----|----|--|--|
| | 速度 (mm/s) | | | | | |
| 0 | 40 | 9.5 | 3 | | | |
| 200 | 18 | 9.5 | 3 | | | |
| 400 | 11 | 6 | 1.5 | | | |
| 420 | 10 | 5 | | | | |
| 600 | 1 | | | | | |

ストロークと最高速度

| リード (mm) | 接続 コントローラ | 50~300 (50mmごと) |
|----------|--------------|--------------------|
| 24 | 高出力有効 | 800<640> |
| | 高出力無効 | 600<400> |
| 16 | 高出力有効 | 560 |
| | 高出力無効 | 420<280> |
| 8 | 高出力有効 | 420<350> |
| | 高出力無効 | 210 |
| 4 | 高出力有効 | 175 |
| | 高出力無効 | 105 |

(単位はmm/s)

(注) < > 内は垂直使用の場合です。

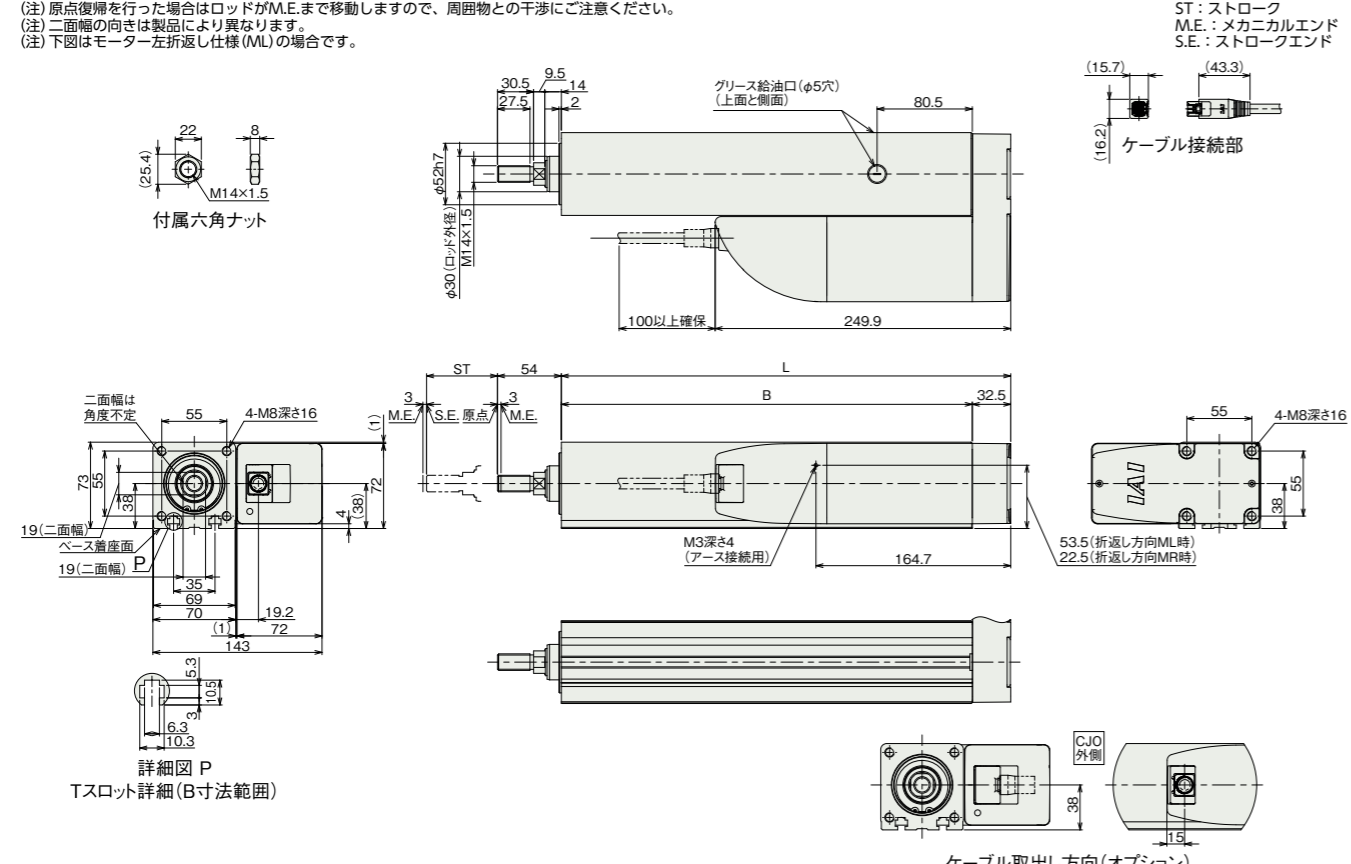


寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

■RCP6-RA7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ストローク別寸法

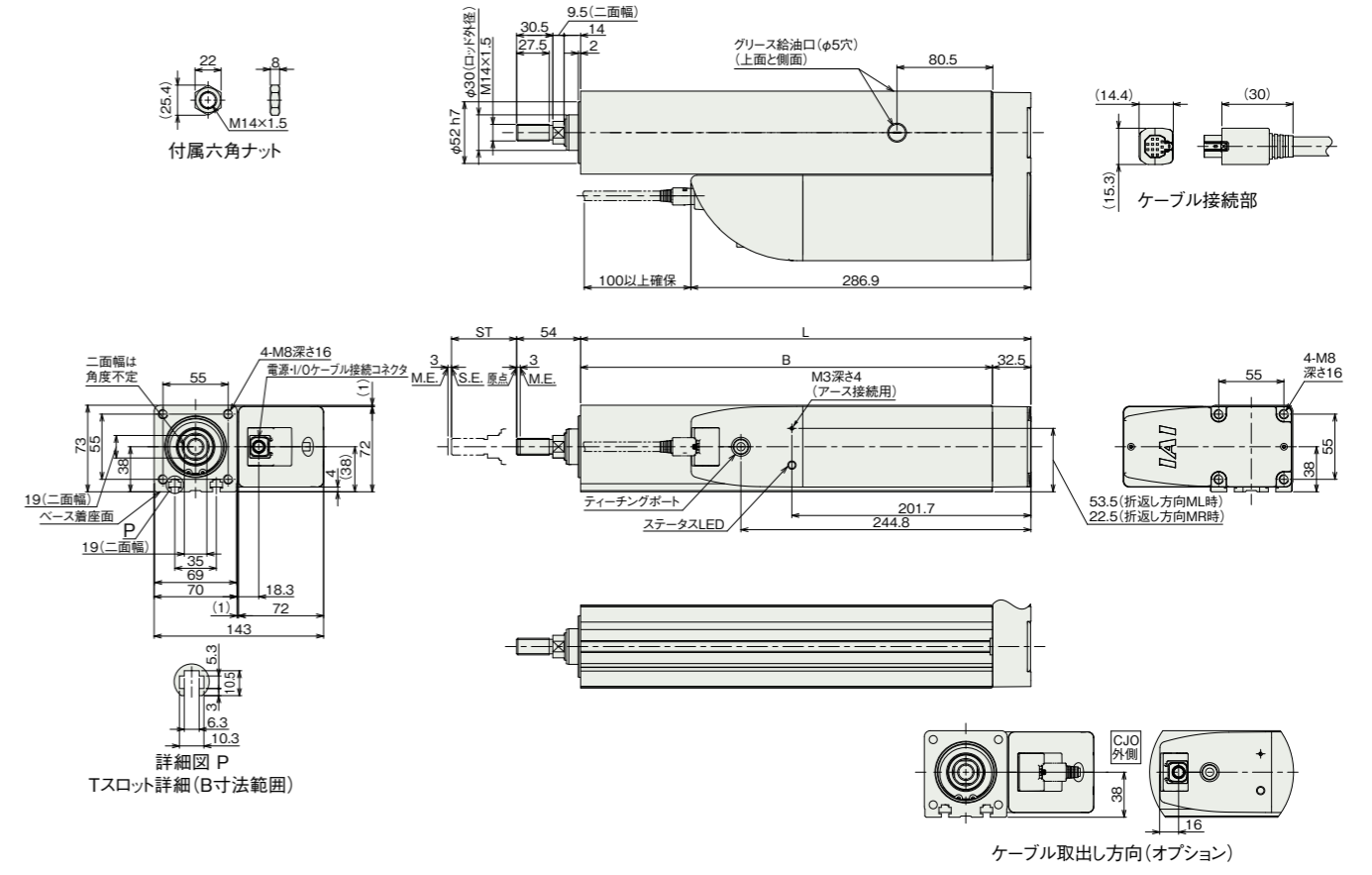
| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L | 230 | 280 | 330 | 380 | 430 | 480 |
| B | 197.5 | 247.5 | 297.5 | 347.5 | 397.5 | 447.5 |

■ストローク別質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 質量(kg) | | | | | | |
| ブレーキ無し | 5.1 | 5.7 | 6.3 | 6.9 | 7.5 | 8.1 |
| ブレーキ有り | 5.2 | 5.8 | 6.4 | 7 | 7.6 | 8.2 |

■RCP6S-RA7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ストローク別寸法

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L | 230 | 280 | 330 | 380 | 430 | 480 |
| B | 197.5 | 247.5 | 297.5 | 347.5 | 397.5 | 447.5 |

■ストローク別質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 質量(kg) | | | | | | |
| ブレーキ無し | 5.2 | 5.8 | 6.4 | 7 | 7.6 | 8.1 |
| ブレーキ有り | 5.3 | 5.9 | 6.5 | 7.1 | 7.7 | 8.2 |

■適用コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

| 名称 | 外觀 | 最大接続可能軸数 | 電源電圧 | 制御方法 | | | | | | | | | | | | | | | | 最大位置決め点数 | 標準価格 | 参照ページ |
|------------------|----|-----------------------|---------------|--------|------|-------|------------|----|----|-----|----|----|-----|-----|-----|---|---|---------------------------------|---|----------|------|-------|
| | | | | ポジショナー | パルス列 | プログラム | ネットワーク ※選択 | | | | | | | | その他 | | | | | | | |
| | | | | DV | CC | CIE | PR | CN | ML | ML3 | EC | EP | PRT | SSN | ECM | | | | | | | |
| MSEL-PC/PG | | 4 | 単相AC 100~230V | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | - | - | 30000 | - | 0-000 | | |
| PCON-CB/CGB | | 1 | DC24V | ※選択 | ※選択 | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | - | - | 512 (ネットワーク仕様は768) | - | 0-000 | | |
| PCON-CYB/PLB/POB | | 1 | | ※選択 | ※選択 | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | 64 | - | 0-000 | | |
| RCON | | 16 (ML3,SSN,ECMは8) | | - | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし) | - | 0-000 | | |
| RSEL | | 8 | | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | - | - | 36000 | - | 0-000 | | |

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)